INK JET RECORDING APPARATUS

Publication number: JP2001301163
Publication date: 2001-10-30

Inventor: KOMATSU KATSUAKI; ASANO KAZUO; ARAKAWA

HIROAKI

Applicant: KONISHIROKU PHOTO IND

Classification:

- international: B41J2/01; B41J2/045; B41J2/055; B41J2/01;

B41J2/045; B41J2/055; (IPC1-7): B41J2/045; B41J2/01;

B41J2/055

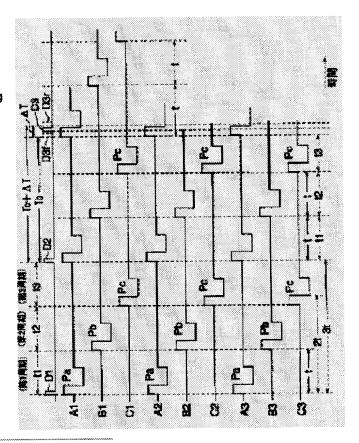
- European:

Application number: JP20000119499 20000420 Priority number(s): JP20000119499 20000420

Report a data error here

Abstract of JP2001301163

PROBLEM TO BE SOLVED: To solve the problem of damaging ink fly characteristics and decreasing an image quality when effects by carriage's jittering are corrected with encoder pulses in an ink jet recording apparatus in which ink is let to fly by controlling a timing of driving pulses by the encoder pulses. SOLUTION: A fundamental period formed by the encoder pulses is elongated, thereby eliminating interferences of channels between adjacent periods.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出版公開番号 特開2001-301163 (P2001-301163A)

(43)公開日 平成13年10月30日(2001.10.30)

(51) Int.Cl.7		識別記号	FΙ		5	;-Y]-}*(参考)
B41J	2/045		В41 Ј	3/04	103A	2 C 0 5 6
	2/055				101Z	2 C 0 5 7
	2/01					

審査請求 未請求 請求項の数2 OL (全 7 頁)

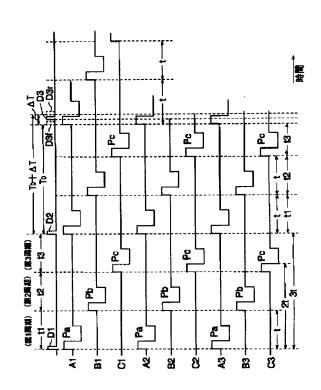
(21)出職番号	特職2000-119499(P2000-119499)	(71)出顧人	
			コニカ株式会社
(22)出顧日	平成12年4月20日(2000.4.20)		東京都新宿区西新宿1丁目26番2号
		(72)発明者	小松 克明
			東京都日野市さくら町1番地コニカ株式会
			社内
		(72)発明者	浅野 和夫
			東京都日野市さくら町1番地コニカ株式会
			社内
		(72)発明者	荒川 裕明
			東京都日野市さくら町1番地コニカ株式会
			社内
			TLF3
			最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 インクジェット記録装置

(57)【要約】

【課題】 エンコーダパルスにより駆動パスルのタイミングを制御してインクを飛翔させるインクジェット記録装置においては、キャリッジのジッタによる影響をエンコーダパルスにより補正した場合に、インクの飛翔特性が損なわれて画質が低下するという問題があった。

【解決手段】 エンコーダパルスにより形成される基本 周期の長さを長くして、相隣る周期間でのチャネル間の 干渉をなくする。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 インク流路と該インク流路に連設された ノズルを備えたチャネルが、圧電材料で形成された側壁 により隔てられてn個設けられ、該側壁に駆動パルスを 印加して前記チャネルを駆動することによりインクを飛 翔させるインクジェットヘッドの、前記n個のチャネル が配列順に所定の複数個を単位としてm単位に区分さ れ、前記単位の各々内の1チャネルを、時間 t を周期と する1周期内で駆動し、m周期で前記n個のチャネルを 駆動する前記インクジェットヘッドの駆動を、前記イン クジェットヘッドを支持するキャリッジにより記録材を 主走査方向に走査するとともに、記録材と前記インクジ エットヘッドとを相対的に副走査方向に走行させつつ、 繰り返すことにより、記録材に画像を記録するインクジ エットヘッド記録装置であって、前記キャリッジに連動 するエンコーダを設けて該エンコーダから得られるエン コーダパルスによって前記駆動パルスのタイミングを制 御して記録材に画像を形成するインクジェット記録装置 において、

ジッタによる変動分を Δ Tとして、前記エンコーダパル 20 スのパルス間隔をT。 $+\Delta$ Tとするとき、

(m×t) < T。の条件を満たす前記駆動パルスの制御が行われることを特徴とするインクジェット記録装置。

【請求項2】 前記インクジェットヘッドはスタガー状に配列された前記ノズルを有し、前記スタガー状の配列に対応したタイミング制御により前記駆動パルスを制御する制御が行われるとともに、

記録材上における主走査方向のインク滴ドット間隔をLとするとき、前記複数ノズルの主走査方向のスタガー量を $[L/m] \times T_0 / [T_0 + \Delta T / 2]$ とすることを特徴とする請求項1に記載のインクジェット記録装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は多数のノズルを有するチャネルを構成したインクジェットへッドを移動させて画像形成する場合に生ずるジッタの影響を減少させたインクジェット記録装置に関する。

[0002]

【従来の技術】インクジェットへッドは種々の方式が提案されているが、その一つに剪断モードインクジェットへッドがあり、図1及び図2は1例として特開平10-272771号公報に記載されているインクジェットへッド(以下単にヘッドと記す)の例を示す図である。図1で1はインクチューブ、2はノズル形成部材、3はノズル、Sは側壁、6はカバープレート、7はインク供給口、8は基板である。そして、図2に示すようにインク流路であるチャネルAは側壁Sとカバープレート6及び基板8によって形成されている。

【0003】図1には1個のノズルを有する1個のチャ のタイムチャートを図4に示す。図4は縦軸にはチャネルの断面図が示されているが、実際の剪断モードイン 50 ルA1~C3を、また、横軸には時間をとってある。

クジェットヘッドHでは、図2(a)に示すようにカバ ープレート6と基板8の間には複数の側壁S、即ち、S 1、S2・・Sn+1で隔てられたチャネルA、即ち、 A1、A2、・・Anが多数形成されている。図ではチ ャネルA1、A2、A3の3チャネルのみが示されてい る。チャネルAの一端はノズル形成部材2に形成された ノズル3につながり、他端は供給口7を経て、インクチ ューブ1によって図示されていないインクタンクに接続 されている。そして、例えば側壁S1には密着形成され た電極Q1、Q2、と側壁S2には密着形成された電極 Q3、Q4が設けてある。同様に各側壁にはそれぞれ電 極が密着形成されている。図2 (b) に示すように、電 極Q1をアースに接続し、電極Q2に図5に示すよう な、正電圧+Vのパルスと、負電圧-Vのパルスとから なる駆動パルスを印加し、同様に、電極Q4をアースに 接続し、電極Q3に前記駆動パルスを印加することによ り、以下述べる動作によってインク滴がノズル3から飛 翔する。

【0004】側壁Sは図2(a)の矢印で示すように分 極方向が異なる2個の圧電材料からなる側壁SaとSb とから構成されていて、駆動パルスを印加することによ って変形するアクチュエータとして動作する。電極Q2 及びQ3に駆動パルスが印加されない時は図2(a)の ように側壁S1、S2は変形しないが、前記駆動パルス が電極Q2及びQ3に印加されると、正電圧パルスが印 可されている間は圧電材料の分極方向に直角な方向の電 界が生じ、側壁S1a、S1bともに側壁の接合面にズ リ変形を生じ、また、側壁S2a、S2bも同様に反対 方向にズリ変形を生じて、図2(b)に示すように側壁 Sla、Slb及び側壁Sla、Slbは互いに外側に 向けて変形し、この例ではチャネルA1の容積を拡大す る。次に、図2 (c) に示すように、負電圧パルスが印 加されている間は前記側壁S1a、S1b及びS2a、 S2bは互いに逆方向に変形して、チャネルA1の体積 は急激に縮小して、チャネルA1内の圧力が変化する。 この動作によってチャネルA1を満たしているインクの 一部がインク滴としてノズル3から飛翔する。各チャネ ルも駆動パルスの印加によって同様に動作し、インク滴 を飛翔させる。

【0005】しかし例えば、前記のようにチャネルA1の側壁S1及びS2が変形の動作をすると、隣のチャネルA2が影響を受けるため、複数のチャネルを構成したヘッドHを駆動する場合には、n個のチャネルをm個の単位に区分し、m個の周期で駆動する。

【0006】図3に示す例では、ヘッドH(図6参照)の9個のチャネルを3個のチャネルずつ3個の単位に区分し、A1、B1、C1、A2、B2、C2、A3、B3、C3としている。図3のヘッドの各チャネルの駆動のタイムチャートを図4に示す。図4は縦軸にはチャネルA1~C3を、また、横軸には時間をとってある。

【0007】図3(a)及び図4に示すように、初め第1周期t1の駆動パルスPaをA1、A2、A3の3チャネルに同時に印加し駆動すると、これらA1、A2、A3の3チャネルの側壁が同時に変化し、各ノズルからインク滴が飛翔する。前記のようにインク滴を飛翔するチャネルは初め体積を増加した後、急激に体積を縮小する。図3には、各チャネルが縮小した時の状態を示してある。以下同様に、図3(b)、図3(c)に示すように、第2周期t2の駆動パルスPbをB1、B2、B3の3チャネルに同時に印加して駆動した後、更に第3周 10期t3の駆動パルスPcをC1、C2、C3の3チャネルに同時に印加して駆動すると、各側壁が逐次変形し、t1、t2、t3の3周期で、各チャネルの駆動が一巡し、9チャネル全てが駆動されてインク滴を飛翔することになる。

【0008】実際には前記のように常に、全てのチャネルが駆動されるとは限らず、画像信号に従って、選択されたチャネルのみ駆動し、インク滴を飛翔させて画像を形成する。

【0009】なお、図2(a)、図3(a)にのみノズ 20 ル3を示し、図3(b)及び図3(c)では、煩雑になるのを避けるために、実際には形成されているノズルを省略している。

【0010】このようなヘッドHによって、実際の画像を形成する装置の構成の一例を図6に示す。この場合のヘッドHでは前記複数チャネルは、以下述べるキャリッジの水平方向の運動に対して図7のように垂直に配列されている。

【0011】図6に示すように、キャリッジ20にはヘッドHが搭載され、このキャリッジ20はプラテン21に対向して平行に設置されたガイドレール22とリニヤーエンコーダを兼ねたガイドレール23に沿って左右に往復運動するよう駆動される。この往復運動によってヘッドHは主走査を行い、プラテン21によって記録材25が上方に送られて副走査が行われる。そして、ヘッドHの複数ノズルから画像信号に適応したインク滴を噴射して記録材上に画像を形成する。インクはインクタンク24から供給される。

【0012】画像形成においては、リニヤーエンコーダ (以下単にエンコーダと記す) 23からのエンコーダパ 40 ルスDを基準に、3周期で駆動し、駆動が一巡すると、 縦9ドットのライン(縦線)が記録されるよう、ヘッド Hの移動速度に合わせて、各チャネルのノズル位置が、 図7に示すようにずらし(スタガー状)てある。

[0013]

【発明が解決しようとする課題】エンコーダ23からの信号、即ち、エンコーダパルスDは第1周期から3周期までの時間間隔、即ち、3tの時間間隔で発生するのが理想である。しかし、実際にはキャリッジ20の移動にはジッタ(変動成分)があるため、エンコーダパルスD 50

の間隔、即ち、基本周期Tは変動する。

【0014】先ず、エンコーダパルスD1によって第1周期の駆動パルスPaはチャネルAの駆動を開始するが、第2周期の駆動パルスPbは前記エンコーダパルスD1から、回路によって設定された時間 t 経過後、チャネルBの駆動を始める。この時点で第1周期の駆動パルスPcは前記エンコーダパルスD1から時間2t経過後、チャネルCの駆動を行う。

【0015】ジッタによりエンコーダパルスDにより形成される基本周期Tが時間 T_0 から $T_0+\Delta T$ の間で変動するものとする。ここに、 ΔT はジッタによる変動成分である。即ち例えば、図4のエンコーダパルスD2の次のエンコーダパルスは正しくはD3であるべきはずが、ジッタによりD3fからD3rの範囲に発生する。

【0016】基本周期Tが前記3周期の間隔3tより短く(T<3 t)なると、図4に示すように第3周期 t 3 でチャネルCを駆動する駆動パルスPcを印加する時間 t が完全に終了しない時点で、次のエンコーダパルスP3 f によって次の第1周期の駆動パルスによる駆動を開始し、チャネルCと次のチャネルAとの動作が交錯してインク滴の飛翔が不安定になり、鮮明な画像を形成できないなどの問題点がある。このような問題に対する対策として、回路によって全ての駆動パルスの周期を一定にしたり、予めジッタの範囲(Δ T)を測定して平均値を算出し、該平均値を基準に駆動パルスの周期を制御する方法などがあるが、いずれも、キャリッジの速度むらやジッタの影響は残り、鮮明な画像形成には問題点がある

【0017】本発明は前記ジッタによる影響を減少させ、前記問題を解決して安定に動作し、高画質の画像を形成することができるインクジェット記録装置を提供することを目的とする。

[0018]

【課題を解決するための手段】本発明の目的は、以下に 示す発明によって達成される。

【0019】1. インク流路と該インク流路に連設されたノズルを備えたチャネルが、圧電材料で形成された側壁により隔でられてn個設けられ、該側壁に駆動パルスを印加して前記チャネルを駆動することによりインクを飛翔させるインクジェットへッドの、前記n個のチャネルが配列順に所定の複数個を単位としてm単位に医周期やで駆動し、m周期で前記n個のチャネルを駆動する前記インクジェットへッドの駆動を、前記インクジェットへッドを支持するキャリッジにより記録材を主走査方向に走査するとともに、記録材と前記インクジェットへッドとを相対的に副走査方向に走行させつつ、繰り返すことにより、記録材に画像を記録するインクジェットへッド記録装置であって、前記キャリッジに連動

するエンコーダを設けて該エンコーダから得られるエンコーダパルスによって前記駆動パルスのタイミングを制御して記録材に画像を形成するインクジェット記録装置において、ジッタによる変動分を Δ Tとして、前記エンコーダパルスのパルス間隔をT。 $+\Delta$ Tとするとき、

 $(m \times t) < T_0$ の条件を満たす前記駆動パルスの制御が行われることを特徴とするインクジェット記録装置。【0020】2.前記インクジェットへッドはスタガー状に配列された前記ノズルを有し、前記スタガー状の配列に対応したタイミング制御により前記駆動パルスを制御する制御が行われるとともに、記録材上における主走査方向のインク滴ドット間隔をLとするとき、前記複数ノズルの主走査方向のスタガー量を【L/m】 $\times T_0/T_0 + \Delta T/2$ 】とすることを特徴とする前記1に記載のインクジェット記録装置。

[0021]

【発明の実施の形態】本発明の実施の形態に係るインクジェット記録装置の機械的な構成は、図1、図2、図3、図6及び図7に示すとおりである。そして、各チャネルを駆動する駆動パルスのタイミングの制御は基本的には、図4に従って行われる。

【0022】即ち、n個のチャネルを所定の複数を単位としてmの単位に区分し、各単位の1チャネルを時間間隔tの周期で駆動して、m周期でn個のチャネルを駆動する。そして、エンコーダパルスDにより基本周期Tを形成し、基本周期Tを繰り返すことにより、キャリッジ20を往復移動させて記録材25に画像を記録する。

【0023】図3、図4の例では、m=3、n=9である。駆動パルスの周期は、チャネルの音響的な共振周波数の逆数の1/2をAL(時間)とするとき、通常、ALの奇数倍で使用される。例えば、図5に示すように、正電圧パルスの時間をAL、その後の負電圧パルスの時間を2AL、そして次の駆動パルスまでのアース電位の時間を2ALとして、全体を5ALの時間で1駆動パルス、即ち1周期が終了する。このように、t=5ALの時間で各チャネルを駆動すると、インク滴の飛翔を効率よく行うことができる。

【0024】しかし、既に述べたようにチャネルA1、A2、・・・、B1、B2、・・・、C1、C2、・・・を駆動するのに、常に正確な時間 t (=5AL) で駆動パルスを印加するのは、前記エンコーダパルスにキャリッジ移動によるジッタが存在するために困難である。

【0025】予め、キャリッジ20のジッタ、即ち、エンコーダパルスD間の間隔T中のジッタによる変動成分 ΔT を測定して、エンコーダパルスDの間隔である基本周期T中の変動成分 ΔT の範囲を明らかにする。変動成分 ΔT が存在する場合に、これを縮小することは通常では困難である。しかしながら、基本周期Tの長さを調節することは可能である。従って、基本周期Tを長く設定して、基本周期 $T = T_0 + \Delta T$ としたときに、 $3t < T_0$ 50

となるようにする。このような基本周期Tの設定により、エンコーダパルスDの間隔Tは必ず周期3 t より長くなり、駆動パルスPの周期の長さとして、常に t (= 5 A L) 時間が確保される。特にチャネルCを駆動する場合にも駆動パルスP c は t 時間内で印加することができる。従って、インクの飛翔は常に安定し、また、インク飛翔のタイミングはエンコーダパルスに依存しているためインクの着弾位置はジッタを補正したものとなり、ジッタによる画質の低下は避けられる。

【0026】次に、ジッタを考慮したノズルのスタガー 配列について説明する。既に述べたように、本発明の実 施の形態では複数チャネルを主走査方向に直角な配列、 即ち、縦配列に構成したヘッドをキャリッジで移動させ ながら画像を形成する。

【0027】図7は縦に配列したチャネルのノズルをスタガー配列し、インク滴で縦線を形成す場合の基本動作を示す図である。図は実際ヘッドの構造とは多少異なるが、分かり易いように、ノズル形成部材2のノズル部分を裏側から示し、各ノズルに対応した(図3に示した)チャネル符号を示してある。

【0028】ヘッドHは一定速度で矢印方向に移動する。最初に第1周期でチャネルA1、A2、A3が駆動されて、インク滴が実線で示すよう飛翔する(白丸で示す)。次に、ヘッドHが左に移動しチャネルB1、B2、B3のZ2位置にあるノズルがZ1位置に来た時、第2周期の駆動が行われて破線で示すようインク滴が飛翔する(二重丸で示す)。更にヘッドHが左に移動し、同様チャネルC1、C2、C3のZ3位置にあったノズルがZ1位置に来た時、第3周期の駆動が行われ、点線で示すようインク滴(黒丸で示す)が飛翔されて、図示のようなドットラインを形成する。

【0029】スタガー量である主走査方向の各ノズルの間隔、即ち、図7の位置Z1の位置Z2間及び位置Z2と位置Z3間を ΔX とする。

【0030】例えば、主走査の記録密度が750dpi (ドット数/25.4mm)であるとすると、ドット間隔は35 μ mである。従って理想的には Δ Xが35/3 (μ m)となるのが望ましいが、前記ジッターのため現実には、インク滴の記録材上での着弾位置にかなりの誤差を伴い、画像形成に影響する。

【0031】そこで、本発明の実施の形態では、スタガー量 Δ Xを、 Δ X = $\begin{bmatrix} 35/3 \end{bmatrix}$ × T_0 / $\begin{bmatrix} T_0 + \Delta T/2 \end{bmatrix}$ とするように各チャネルのノズル位置を設定する。 【0032】このようなスタガー量 Δ Xを、周期の数 m、主走査方向の記録材上におけるドット間間隔を L、エンコーダパルスにより形成される基本周期を $T_0 + \Delta T$ 、ジッタによる基本周期の変動成分を Δ T とすると、 Δ X = $\begin{bmatrix} L/m \end{bmatrix}$ × T_0 / $\begin{bmatrix} T_0 + \Delta T/2 \end{bmatrix}$ のときに、 ジッタによる影響が最小になる。 従って、スタガー量 Δ X を前記式で与えられる値にほぼ等しくする設定するこ

とにより、高画質の画像を形成することができる。

[0033]

【発明の効果】請求項1の発明により、エンコーダパル スを用いてキャリッジのジッタによる画像の乱れを補正 した場合に生ずる画質の低下が良好に防止される。

【0034】請求項2の発明により、ノズルをスタガー 配列したインクジェット記録装置におけるジッタによる 画質の低下を良好に防止することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】インクジェットヘッドのインク流路に沿った断 10 21 プラテン

【図2】インクジェットヘッドのインク流路を横切る断 面図である。

【図3】インクジェットヘッドのインク流路を横切る断 面図である。

【図4】チャネル駆動のタイミングチャートである。

*【図5】駆動パルスの波形を示すグラフである。

【図6】インクジェット記録装置を示す図である。

【図7】複数ノズルのスタガー配列を示す図である。 【符号の説明】

1 インクチューブ

3 ノズル

7 インク供給口

8 基板

20 キャリッジ

23 ガイドレール (エンコーダ)

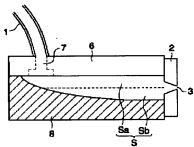
A、A1~A3、B1~B3、C1~C3 チャネル

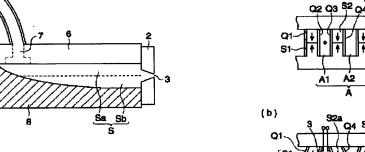
H インクジェットヘッド

Q1、Q2、Q3、Q4 電極

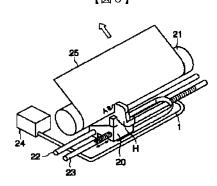
S、S1、S2、S3 側壁

【図1】

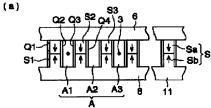




【図6】

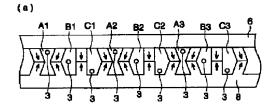


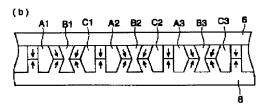
【図2】

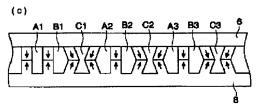


(c)

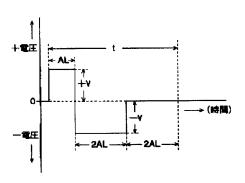
【図3】



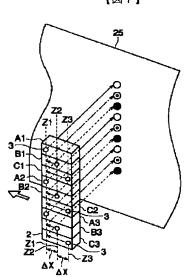




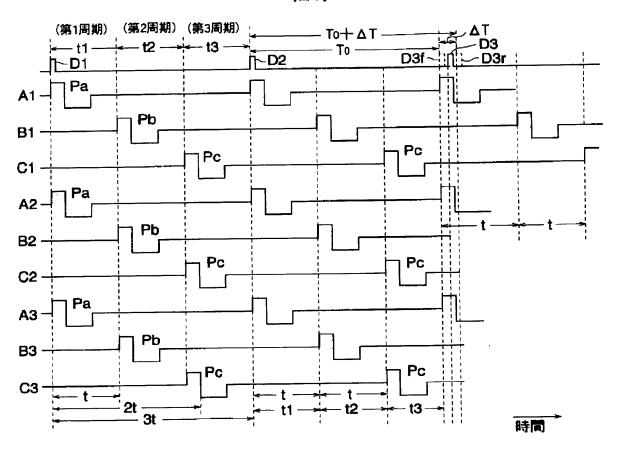
【図5】



[図7]



[図4]



フロントページの続き

F ターム(参考) 2C056 EA07 EB11 EB38 EC07 EC36 EC37 2C057 AF30 AF40 AG14 AG45 AL40 AM19 BA03 BA14